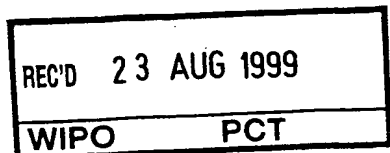


09/762730  
PCT/FR99/01927

E J K U

FR99/1927

# BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

**PRIORITY  
DOCUMENT**SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 19 JUL. 1999

Pour le Directeur général de l'Institut  
national de la propriété industrielle  
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT  
NATIONAL DE  
LA PROPRIÉTÉ  
INDUSTRIELLESIEGE  
26 bis, rue de Saint Petersburg  
75800 PARIS Cédex 08  
Téléphone : 01 53 04 53 04  
Télécopie : 01 42 93 59 30

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

**REQUÊTE EN DÉLIVRANCE**

Confirmation d'un dépôt par télécopie ☐

Cet imprimé est à remplir à l'encre noire en lettres capitales

Réservé à l'INPI

DATE DE REMISE DES PIÈCES **13 AOUT 1998**  
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL **98 10384 -**  
DÉPARTEMENT DE DÉPÔT **75**  
DATE DE DÉPÔT **13 AOUT 1998**

1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE  
À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE

**CABINET ORES**  
**6 Avenue de Messine**  
**75008 PARIS**

2 DEMANDE Nature du titre de propriété industrielle

☒ brevet d'invention

☐ demande divisionnaire

☐ certificat d'utilité

☐ transformation d'une demande  
de brevet européen

☐ demande initiale

☐ brevet d'invention

☐ certificat d'utilité n°

date

n° du pouvoir permanent : références du correspondant **PJslF031/11FR 01 45 62 75 00** téléphone

Établissement du rapport de recherche

☐ différé

☒ immédiat

Le demandeur, personne physique, requiert le paiement échelonné de la redevance

☐ oui

☐ non

Titre de l'invention (200 caractères maximum)

**PROCEDE D'AFFICHAGE AUTOSTEREOSCOPIQUE ET IMAGE AUTOSTEREOSCOPIQUE**

3 DEMANDEUR (S)

n° SIREN

code APE-NAF

Nom et prénoms (souligner le nom patronymique) ou dénomination

Forme juridique

**ALLIO Pierre**

Nationalité (s) **Française**

Adresse (s) complète (s)

Pays

**81 rue de la Mare**  
**75020 PARIS**

**FRANCE**

En cas d'insuffisance de place, poursuivre sur papier libre ☐

4 INVENTEUR (S) Les inventeurs sont les demandeurs

☒ oui

☐ non

Si la réponse est non, fournir une désignation séparée

5 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES

☐ requise pour la 1ère fois

☐ requise antérieurement au dépôt ; joindre copie de la décision d'admission

6 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE

pays d'origine

numéro

date de dépôt

nature de la demande

7 DIVISIONS antérieures à la présente demande n°

date

n°

date

8 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE

(nom et qualité du signataire - n° d'inscription)

SIGNATURE DU PRÉPOSÉ À LA RÉCEPTION

SIGNATURE APRÈS ENREGISTREMENT DE LA DEMANDE À L'INPI

**P. JACQUARD (N° 92-4024)**

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

## PROCEDE D'AFFICHAGE AUTOSTEREOSCOPIQUE ET IMAGE AUTOSTEREOSCOPIQUE

La présente invention a pour objet un procédé d'affichage autostéréoscopique d'une image à N points de vue sur un écran comportant des points  
5 image ou pixels d'affichage disposés selon des lignes et des colonnes, chaque pixel d'affichage présentant  $p > 1$  points de couleur correspondant à une première, un deuxième, ..., une  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur, procédé dans lequel les pixels d'une image autostéréoscopique à afficher sont affichés en répartissant spatialement les p points de couleur de chaque pixel entre les points de couleur de composante de  
10 couleur homologue de p pixels d'affichage différents.

Un tel procédé est décrit dans la Demande PCT WO 94/26072 déposée au nom du Demandeur sous le titre "Dispositif et système vidéo autostéréoscopique" et publiée le 10 Novembre 1994. Selon ce procédé relatif au cas  
15 où les pixels de l'écran vidéo sont composés de p points de couleur placés côte à côte dans la direction des lignes, les p pixels d'affichage différents (par exemple, au nombre de 2 ou 3) sont répartis entre p (par exemple 2 ou 3) pixels successifs arrangés dans la direction des lignes de l'image. Le nombre N des points de vue de l'image n'est pas un multiple de p, et le réseau lenticulaire présente un pas égal au produit du pas des points de couleur multiplié par le nombre des points de vue.

Un procédé mettant en œuvre le même principe a été décrit dans la  
20 Demande de Brevet Européen n° 0 791 847 (PHILIPS ELECTRONICS) intitulée "Autostereoscopic display apparatus" publiée le 27 Août 1997. Selon ce procédé qui vise à répartir entre les lignes et les colonnes la perte de définition due à la multiplication des images, les pixels sont décalés d'une ligne à l'autre d'une distance  
25 égale à la moitié du pas des points de couleur composant les pixels, ce décalage étant en l'occurrence obtenu optiquement en inclinant les lenticules du réseau de visualisation par rapport à la direction des colonnes des pixels d'affichage de l'écran.

Les procédés décrits dans les documents mentionnés ci-dessus ne permettent pas de compenser au moins partiellement la perte de définition due à la  
30 présence de N points de vue.

La présente invention a pour objet un procédé d'affichage permettant de remédier au moins partiellement au problème précité.

L'invention concerne ainsi un procédé d'affichage autostéréoscopique d'une image à N points de vue sur un écran comportant des pixels d'affichage disposés selon des lignes et des colonnes, chaque pixel d'affichage présentant  $p > 1$  points de couleur, correspondant à une première, deuxième, ..., une  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur, procédé dans lequel les pixels d'une image autostéréoscopique à afficher sont affichés en répartissant spatialement les p points de couleur de chaque pixel entre les points de couleur de composante de couleur homologue de p pixels d'affichage différents, caractérisé en ce qu'il met en œuvre, à partir d'une image autostéréoscopique dite de définition supérieure présentant au moins autant de pixels à p points de couleur que l'image à N points de vue présente de points de couleur, la génération d'une dite image autostéréoscopique à afficher dont chaque pixel est un point de couleur de la composante de couleur homologue de p pixels différents de l'image autostéréoscopique de définition supérieure.

L'image autostéréoscopique à afficher peut être générée à partir de l'image de définition supérieure en amont de l'écran dans une mémoire ou sur tout support d'enregistrement, ou bien directement par adressage au niveau de l'écran.

De préférence, l'image autostéréoscopique de définition supérieure présente, dans la direction des lignes, autant de pixels à p points de couleur que chaque ligne d'image présente de points de couleur.

Etant donné que les p composants de couleur de chaque pixel portent de l'information provenant de p points répartis dans l'espace, l'image résultante présente une résolution qui est p fois meilleure en ce qui concerne la luminance, alors que la définition des couleurs présente quant à elle la même résolution que précédemment. Le spectateur perçoit cependant une image qui présente subjectivement une définition améliorée de p fois en raison de la perception améliorée des contours, alors que la plus faible définition de la chrominance (effet de couleurs qui "bavent") n'est pas perçue en vision stéréoscopique.

Par exemple, pour une image présentant un segment de droite incliné, le décalage entre les composantes de couleur, par exemple rouge, vert et bleu,

de pixel qui se suivent dans l'image dite définition supérieure et qui est due à ladite répartition spatiale de l'information d'origine sur des pixels d'affichage différents, est, en présence de contraste, plus perçue par le cerveau comme une différence de luminosité haute résolution que comme une variation périodique de couleur. En outre, la répartition spatiale des points de couleur a pour effet que les deux yeux, qui voient deux points de vue différents, voient en général à travers un lenticule donné des composantes de couleur différentes, ce qui induit une complémentarité d'un œil à l'autre qui atténue la perception d'une basse résolution des composantes de couleur. L'effet subjectif global est une amélioration de la finesse de l'image et de la perception des plans (due à l'augmentation de la résolution de la disparité), pratiquement sans perception de la plus basse résolution des couleurs.

Une image autostéréoscopique présentant intrinsèquement une définition supérieure peut être obtenue à partir d'une caméra ou d'une banque d'images ou bien sous forme d'images de synthèse.

Le procédé peut être caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est générée à partir d'une image autostéréoscopique de départ qui présente une définition plus faible que ladite définition supérieure, à l'aide d'un procédé d'augmentation de définition tel qu'un procédé par interpolation, par vectorisation ou par recherche de contour. L'image autostéréoscopique de départ peut être obtenue à partir d'une caméra ou d'une banque d'images, ou bien sous forme d'images de synthèse.

Ceci permet de bénéficier de l'amélioration de la définition des images qui peut être obtenue grâce aux procédés modernes de traitement d'images numériques. En particulier, ladite définition plus faible peut être la définition de l'écran, ce qui permet en particulier de partir d'images vidéo standard.

L'image autostéréoscopique de définition supérieure peut être générée en ne générant pour chaque pixel que le point de couleur utilisé lors de la génération de ladite image autostéréoscopique à afficher.

Le procédé d'augmentation de définition peut augmenter la définition dans le sens des lignes et/ou des colonnes.

Selon un mode de réalisation convenant à la technique d'affichage décrite dans la Demande de Brevet Européen n° 0 791 847 précitée, et permettant une augmentation de la définition à la fois dans le sens des lignes et des colonnes, le procédé peut être caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue en générant à partir de l'image autostéréoscopique de départ, à l'aide dudit procédé d'augmentation de définition, une image autostéréoscopique intermédiaire présentant soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de lignes et soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de colonnes de pixels que l'écran, et en ce que ladite image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue en sélectionnant dans l'image autostéréoscopique intermédiaire les pixels dont la position correspond à ladite répartition spatiale.

Dans le cadre de cette technique, il reste cependant avantageux de n'augmenter la définition que dans la direction horizontale des lignes.

Il est avantageux, en particulier lorsque ladite définition plus faible est la définition de l'écran, de réaliser l'augmentation de définition en passant par la génération d'une image autostéréoscopique intermédiaire ayant une définition augmentée qui est inférieure à ladite définition supérieure, à partir de laquelle s'effectue la génération de ladite image autostéréoscopique de définition supérieure. Ceci convient en particulier au cas où  $p = 3$  et où l'image de définition augmentée présente  $(p-1)$ , c'est-à-dire 2 fois plus de pixels que l'image autostéréoscopique de départ, alors que l'image autostéréoscopique de définition supérieure présente  $p=3$  fois plus de pixels que l'image autostéréoscopique de départ.

L'image autostéréoscopique intermédiaire et/ou celle de définition supérieure sont de préférence générées en ne calculant pour chaque pixel que le ou les point(s) de couleur utile(s), c'est-à-dire ceux qui sont utilisés pour des calculs ultérieurs et/ou pour l'affichage.

Selon une variante de l'invention permettant une augmentation de la définition à la fois dans le sens des lignes et des colonnes, le procédé est caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue à partir d'une image autostéréoscopique de départ présentant soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de lignes, et soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de colonnes de pixels que l'écran, et en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue en sélectionnant dans l'image



autostéréoscopique de départ, les pixels dont la position correspond à ladite répartition spatiale. Ceci appelle les mêmes remarques que précédemment.

Selon une variante particulièrement avantageuse, le procédé est caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique à afficher comporte, lorsqu'elle est ordonnée de manière à imbriquer les pixels des N points de vue qui la composent selon la topologie de son affichage, des groupes de N pixels dont chacun correspond à un point de vue différent pour former une image imbriquée comme décrit dans la Demande PCT WO 94/2607 du Demandeur, le premier pixel d'un groupe donné de N pixels, qui correspond à un premier point de vue, étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du premier point de vue, d'un deuxième point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du deuxième desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, le deuxième pixel dudit groupe donné de N pixels, qui correspond à un deuxième point de vue, étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du deuxième point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits pixels différents du groupe de p pixels du deuxième point de vue, et ainsi de suite par permutation circulaire jusqu'au Nième pixel dudit groupe donné, qui correspond au Nième point de vue et au groupe de p pixels qui lui correspond. Lesdits groupes de N pixels sont avantageusement répétés dans le sens des lignes.

Lesdits p pixels différents peuvent être contigus.

De manière préférentielle, les p pixels différents sont alignés dans la direction des lignes.

Les p points de couleur de chaque pixel d'affichage sont avantageusement disposés côte à côte dans la direction des colonnes, ou de préférence, des lignes.

L'invention concerne également une image autostéréoscopique à N points de vue présentant des pixels disposés selon des lignes et des colonnes, chaque pixel étant constitué de p points de couleur d'une composante de couleur différente, caractérisé en ce que chacun des p points de couleur de chaque pixel est constitué par un point de couleur d'une composante de couleur homologue décalé spatialement de la même façon que chacun de p pixels différents d'un point de vue d'une image autostéréoscopique de définition supérieure présentant au moins autant de pixels à p points de couleur que l'image autostéréoscopique à N points de vue présente de points de couleur. Lesdits p pixels différents sont avantageusement contigus et ils sont de préférence alignés selon la direction des lignes. Ils peuvent être également alignés par exemple selon une diagonale de l'image autostéréoscopique de définition supérieure.

L'image peut être caractérisé en ce qu'elle comporte, lorsqu'elle est ordonnée de manière à imbriquer les pixels des N points de vue qui la composent selon la topologie de son affichage, des groupes de N pixels, dont chacun correspond à un point de vue différent, le premier pixel d'un groupe donné de N pixels, qui correspond à un premier point de vue étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels différents du premier point de vue, d'un deuxième point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du deuxième desdits pixels différents dudit groupe de p pixels différents du premier point de vue ..., d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, le deuxième pixel dudit groupe donné de N pixels, qui correspond à un deuxième point de vue, étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du deuxième point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits p pixels différents dudit groupe de p pixels du deuxième point de vue, et ainsi de suite par permutation circulaire jusqu'au  $N^{\text{ième}}$  pixel, qui correspond au  $N^{\text{ième}}$  point de vue et au groupe de p pixels qui lui correspond.

L'invention concerne également une image affichée ou imprimée sur un support, caractérisée en ce qu'elle est affichée ou imprimée à partir d'une image autostéréoscopique, sous forme de points ou de pixels d'affichage qui sont obtenus, en répartissant les p points de couleur de chaque pixel de ladite image autostéréoscopique entre les points de couleur de composante de couleur homologue de p points ou pixels d'affichage différents.

L'invention concerne également un support d'enregistrement tel que disque dur, disque DVD, bande magnétique présentant au moins une image autostéréoscopique enregistrée, qui est telle que définie ci-dessus.

L'invention concerne enfin un système de transmission notamment par câbles ou liaison hertzienne, essentiellement par satellite, comportant un dispositif d'émission pour émettre des images autostéréoscopiques telles que définies ci-dessus.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront mieux à la lecture de la description qui va suivre, donnée à titre d'exemple non limitatif, en liaison avec les dessins ci-annexés, dans lesquels :

- la Figure 1 illustre une première variante de l'invention appliquée au cas de la Figure 1a de la Demande PCT WO94/26072 précitée, dont les Figures 2 et 3 illustrent des variantes correspondant respectivement à 5 et à 7 points de vue.

- la Figure 4 illustre une deuxième variante de l'invention, appliquée au cas de la Figure 1b de la Demande PCT précitée.

- la Figure 5 illustre une troisième variante de l'invention, appliquée au cas de la Figure 1a de la Demande PCT précitée, avec augmentation en deux temps de la définition de l'image.

- les Figures 6a et 6b illustrent une quatrième variante de l'invention, correspondant au cas des Figures 4A et 4B de la Demande EP n° 0 791 847 précitée.

- les Figures 7a et 7b illustrent une cinquième variante de l'invention, correspondant au cas des Figures 5A et 5B de la Demande EP n° 0 791 847.

- les Figures 8a et 8b illustrent une sixième variante de l'invention, correspondant au cas des Figures 6A et 6B de la Demande EP n° 0 791 847.

- et la Figure 9 illustre une augmentation de la définition par calcul des pixels intermédiaires, à partir d'une image de plus faible définition.

A la Figure 1, correspondant à  $N = 4$  et à  $p = 3$ , l'image de définition supérieure présente trois fois plus de pixels dans la direction des lignes que l'image standard utilisée à la Figure 1a de la Demande PCT WO94/26072. Pour les besoins de la description, elle est représentée sous la forme d'une image imbriquée comportant, dans la direction des lignes, des groupes de  $p = 3$  pixels, à savoir les trois premiers pixels  $T_1, T_2, T_3$  du premier point de vue  $PV_1$ , les trois premiers pixels  $T_1, T_2, T_3$  du deuxième point de vue  $PV_2$ , les trois premiers pixels  $T_1, T_2, T_3$  du troisième point de vue  $PV_3$ , les trois premiers pixels  $T_1, T_2, T_3$  du quatrième point de vue  $PV_4$ , puis les trois pixels suivants  $T_4, T_5, T_6$  de  $PV_1$ , les trois pixels suivants  $T_4, T_5, T_6$  de  $PV_2$  et ainsi de suite.

L'écran présente, dans la direction des lignes des pixels d'affichage  $P_1, P_2, P_3 \dots P_M$  dont chacun est composé de  $p = 3$  points de couleur correspondant aux composantes de couleur rouge R, verte V et bleue B. Le réseau lenticulaire 10 présente des lenticules  $L_1, L_2, L_3 \dots$  dont le pas est égal à quatre fois le pas des points de couleur des pixels d'affichage, ce qui fait que le premier lenticule  $L_1$  est situé vis-à-vis des composantes R, V et B de  $P_1$  et de la composante R de  $P_2$ , que le lenticule  $L_2$  est situé en vis-à-vis des composantes V et B de  $P_2$  et des composantes R et V de  $P_3$  et ainsi de suite.

Au lieu de répartir les composantes R, V et B du premier pixel de l'image standard entre les points de couleur de composante homologue des pixels respectivement  $P_1, P_2$  et  $P_3$ , cette répartition s'effectue selon l'invention en ne conservant de chacun des pixels  $T_1, T_2$  et  $T_3$  du premier point de vue  $PV_1$  qu'un de leur point de couleur, respectivement R, V et B. Il en va de même, avec permutation circulaire des composantes de couleur, pour les trois premiers pixels  $T_1, T_2$  et  $T_3$  des autres points de vue  $PV_2, PV_3$  et  $PV_4$ .

Pour le point de vue  $PV_1$ , le point de couleur R de  $T_1$  est affiché au point de couleur homologue R de  $P_1$ , le point de couleur V de  $T_2$  est affiché au point de couleur homologue V de  $P_2$ , et le point de couleur B de  $T_3$  est affiché au point de couleur homologue B de  $P_3$ . Les points de couleur R de  $T_1$ , V de  $T_2$  et B de  $T_3$

constituent ainsi un triplet d'affichage  $TR_1$ , représentant le premier pixel de l'image à afficher.

Pour le point de vue  $PV_2$ , les points de couleur V de  $T_1$ , B de  $T_2$ , et R de  $T_3$ , qui constituent un triplet  $TR_2$ , représentant le deuxième pixel de l'image à afficher, sont respectivement affichés au point de couleur V de  $P_1$ , B de  $P_2$  et R de  $P_4$ .  
 5 Pour le point de vue  $PV_3$ , les points de couleur B de  $T_1$ , R de  $T_2$ , et V de  $T_3$ , qui constituent un triplet  $TR_3$ , sont respectivement affichés au point de couleur B de  $P_1$ , R de  $P_3$  et V de  $P_4$ . Pour le point de vue  $PV_4$ , les points de couleur R de  $T_1$ , V de  $T_2$  et B de  $T_3$  qui constituent un triplet  $TR_4$ , sont respectivement affichés au point de couleur  
 10 R de  $P_2$ , V de  $P_3$  et B de  $P_4$ , ce qui termine la séquence. Celle-ci se répète avec les points de couleur R de  $T_4$ , V de  $T_5$  et B de  $T_6$  qui constituent le triplet  $TR_5$ , pour le point de vue  $PV_1$ , qui sont affichés respectivement aux points de couleur R de  $P_5$ , V de  $P_6$  et B de  $P_7$ , et ainsi de suite. Cette répartition spatiale à partir d'une image présentant trois fois plus de pixels dans la direction des lignes permet d'augmenter la  
 15 définition en luminance de l'image tout en conservant sa définition en chrominance. A la position nominale de vision, un observateur voit, soit les points de vue  $PV_1$  et  $PV_3$ , soit les points de vue  $PV_2$  et  $PV_4$ . Dans le premier cas, l'œil gauche voit dans trois lenticules successifs les composantes R, V et B, alors que l'œil droit y voit les composantes B, R et V. Dans le deuxième cas, l'œil gauche voit dans trois lenticules  
 20 successifs les composantes V, B et R, et l'œil droit les composantes R, V et B. Il en va de même lorsque l'observateur est positionné de manière à voir les points de vue soit  $PV_1$  et  $PV_2$ , soit  $PV_2'$  et  $PV_3$ , soit  $PV_3$  et  $PV_4$ .

Cette complémentarité d'un œil à l'autre et d'un lenticule à l'autre permet, comme indiqué ci-dessus, d'atténuer en vision stéréoscopique l'impact  
 25 perceptif d'une basse résolution des couleurs.

La Figure 2 correspond au cas de cinq points de vue ( $N = 5$ ). Le pas de lenticules  $L_1, L_2, \dots$  du réseau 10 est égal à  $N = 5$  fois le pas des points de couleur des pixels d'affichage  $P_1, P_2, \dots$ . Pour le point de vue  $PV_1$ , le triplet  $TR_1$ , qui représente le premier pixel de l'image à afficher, est constitué de la composante rouge  
 30 du premier pixel  $T_1$  notée  $T_1(R)$ , de la composante bleue du deuxième pixel  $T_2$  notée  $T_2(B)$  et de la composante verte du troisième pixel  $T_3$ , notée  $T_3(V)$ .  $T_1(R)$  est affichée

au point de couleur rouge R du pixel d'affichage P1,  $T_2(B)$  est affichée au point de couleur bleue de P2, et  $T_3(V)$  est affichée au point de couleur verte de P4. La règle d'affichage est représentée à la Figure 2 sous forme de tableau. Les triplets  $TR_1$ ,  $TR_2$ ,  $TR_3$ ,  $TR_4$  et  $TR_5$  correspondent respectivement aux points de vue  $PV_1$ ,  $PV_2 \dots PV_5$ .  
 5 Les triplets  $TR_6 \dots TR_{10}$  correspondent respectivement aux points de vue  $PV_1 \dots PV_5$  et ainsi de suite, modulo 5.

La Figure 3 correspond au cas de sept points de vue ( $N = 7$ ). Le pas des lenticules  $L_1, L_2, \dots$  de réseau 10 est cette fois égal à 7 fois le pas des points de couleur des pixels d'affichage P1, P2, ... La présentation sous forme de tableau est  
 10 similaire à celle de la Figure 2. Les triplets  $TR_1 \dots TR_7$  correspondent respectivement aux points de vue  $PV_1 \dots PV_7$ , et ainsi de suite modulo 7.

La Figure 4 représente le cas ( $p = 2$ ) où les pixels de l'écran sont formés de deux composantes de couleur placées côte à côte dans la direction horizontale des lignes, à savoir une composante de couleur (R, V) constituée par la  
 15 superposition verticale d'une composante rouge R et d'une composante verte V de demi-intensité, et une composante couleur (V, B) constituée par la superposition verticale d'une composante verte V de demi-intensité et d'une composante bleue B. Le réseau lenticulaire présente des lenticules L' dont le pas est égal à  $N=3$  fois le pas des composantes de couleur. L'augmentation de définition est obtenue à partir d'une image  
 20 qui présente deux fois plus de pixels dans la direction des lignes, que l'image standard utilisée à la Figure 1b de la Demande PCT WO 94/26072.

Pour le point de vue  $PV_1$ , le triplet d'affichage  $TR_1$  est constitué de la composante de couleur (R, V) du pixel  $T_1$  du point de vue  $PV_1$  de l'image à afficher et de la composante de couleur (V, B) du pixel  $T_2$  du point de vue  $PV_1$  de l'image à  
 25 afficher. Pour le point de vue  $PV_2$ , le triplet d'affichage  $TR_2$  est constitué de la composante de couleur (V, B) du pixel  $T_1$  du point de vue  $PV_2$ , et de la composante de couleur (R, V) du pixel  $T_2$  du point de vue  $PV_2$ . La composante (R, V) du pixel  $T_1$  de  $PV_1$  est affichée en tant que composante (R, V) du pixel d'affichage P'1. La composante (V, B) du pixel  $T_2$  de  $PV_1$  est affichée en tant que composante (V, B) du  
 30 pixel P'2. La composante (V, B) du pixel  $T_1$  de  $PV_2$  est affichée en tant que composante (V, B) du pixel P'1. La composante (R, V) du pixel  $T_2$  de  $PV_2$  est affichée

en tant que composante (R, V) du pixel P'3 et ainsi de suite. En position de vision nominale, soit l'œil gauche voit le point de vue PV<sub>1</sub>, et l'œil droit le point de vue PV<sub>2</sub>, soit l'œil gauche voit le point de vue PV<sub>2</sub>, et l'œil droit, le point de vue PV<sub>3</sub>. Dans le premier cas, l'œil gauche voit les composantes (R, V) et (V, B) dans des lenticules successifs, alors que l'œil droit voit les composantes (V, B) et (R, V) dans ces mêmes lenticules. Dans le deuxième cas, l'œil gauche voit les composantes (V, B) et (R, V) dans des lenticules successifs, alors que l'œil droit voit les composantes (R, V) et (V, B) dans ces mêmes lenticules.

Il y a donc complémentarité de couleurs d'un œil à l'autre et d'une lenticule à l'autre, mais cette fois-ci pour les trois composantes colorées rouge, verte et bleue, ce qui est favorable du point de vue perceptif.

La Figure 5 illustre le cas de la Figure 1, à ceci près que l'image à afficher est générée à partir d'une image autostéréoscopique dite intermédiaire dont la définition est, dans la direction des lignes deux fois, et non trois fois supérieure, à celle d'une image standard telle que celle utilisée à la Figure 1a de la Demande PCT WO 94/26072. Cette image intermédiaire peut être une image fournie par une caméra, ou bien encore une image provenant d'une banque de données vidéo, ou bien encore une image calculée par augmentation de définition à partir d'une image standard. L'image intermédiaire peut être également une image de synthèse.

Si on veut conserver l'information de l'image lors de l'affichage, il faut calculer pour chaque point de vue à partir de deux pixels T<sub>1</sub> et T<sub>2</sub>, T<sub>3</sub> et T<sub>4</sub>, etc. trois composantes de couleur à afficher.

Dans l'exemple représenté, ceci se fait par interpolation linéaire à partir de trois pixels successifs T<sub>1</sub>, T<sub>2</sub>, T<sub>3</sub> ; T<sub>3</sub>, T<sub>4</sub>, T<sub>5</sub>, etc.

La composante T<sub>1</sub>(R) de PV<sub>1</sub> est affichée en tant que composante R de P1. La composante interpolée  $\frac{T_1(V_3) + 2T_2(V)}{3}$  est affichée en tant que composante V de P2.

La composante interpolée  $\frac{2T_2(B) + T_3(B)}{3}$  est affichée en tant que composante bleue de P3, et ainsi de suite, comme indiqué sous forme de tableau à la Figure 5.

Le procédé, dans ses différentes variantes décrites ci-dessus, peut être appliqué directement à l'amélioration de la définition dans le sens des lignes du dispositif décrit dans la Demande EP n° 0 791 847. Dans le cadre de la Figure 4A, 4B, 6A et 6B de cette Demande, l'augmentation de définition qui est possible est égale à 3.

5 Dans le cas des Figures 5A et 5B, elle n'est que de 2.

Pour augmenter la définition à la fois dans la direction des lignes et des colonnes, on part d'une image dont la définition est supérieure dans les deux directions.

Dans le cas des Figures 6a et 6b, la définition est augmentée d'un

10 facteur 3 à la fois dans la direction des lignes et des colonnes. Ceci donne pour le premier pixel à afficher des points de vue  $PV_1, PV_2, \dots$  une matrice de neuf pixels  $T_{11} \dots T_{33}$ . Pour  $PV_1$ , les composantes utiles sont la composante rouge  $T_{11}(R)$  de  $T_{11}$ , la composante verte  $T_{22}(V)$  de  $T_{22}$  et la composante bleue  $T_{33}(B)$  de  $T_{33}$ . Pour  $PV_2$ , les composantes utiles sont la composante verte  $T_{11}(V)$  de  $T_{11}$ , la composante bleue

15  $T_{22}(B)$  de  $T_{22}$  et la composante rouge  $T_{33}(R)$  de  $T_{33}$  et ainsi de suite. Il suffit pour générer l'image à afficher de ne calculer que les coefficients utiles pour l'affichage.

Dans le cas des Figures 7a et 7b, la définition est augmentée d'un facteur 2 dans la direction des lignes et d'un facteur 3 dans la direction des colonnes. Pour les pixels à afficher du premier point de vue, on retient les composantes  $T_{11}(R)$ ,  $T_{21}(V)$  et  $T_{31}(B)$ . Pour les autres points de vue, les composantes à conserver se

20 déduisent par permutation.

Dans le cas des Figures 8a et 8b, la définition est augmentée d'un facteur 3 dans la direction des lignes et d'un facteur 2 dans la direction des colonnes. Pour le premier pixel à afficher de chaque point de vue, on conserve les composantes

25  $T_{11}(R)$ ,  $T_{22}(B)$  et  $T_{13}(V)$ . Pour les autres points de vue, les composantes à conserver se déduisent par permutation.

La Figure 9 illustre l'augmentation de la définition d'un facteur 3 dans la direction des lignes, à partir d'une image dans le mode dit "N images" tel que décrit dans la Demande PCT WO 94/26071 du Demandeur, et dont les pixels notés  $T_1$ ,  $T_4$ ,  $T_7$ , etc ...  $T_M$  sont représentés par convention par un point de plus grande taille.

30 Pour chacun des pixels originaux  $T_1, T_4, T_7, \dots T_M$  de chaque point de vue ou image



élémentaire, sont calculés, par exemple par interpolation, deux pixels intermédiaires ( $T_2, T_3$ ), ( $T_5, T_6$ ) etc... de manière à augmenter la définition.

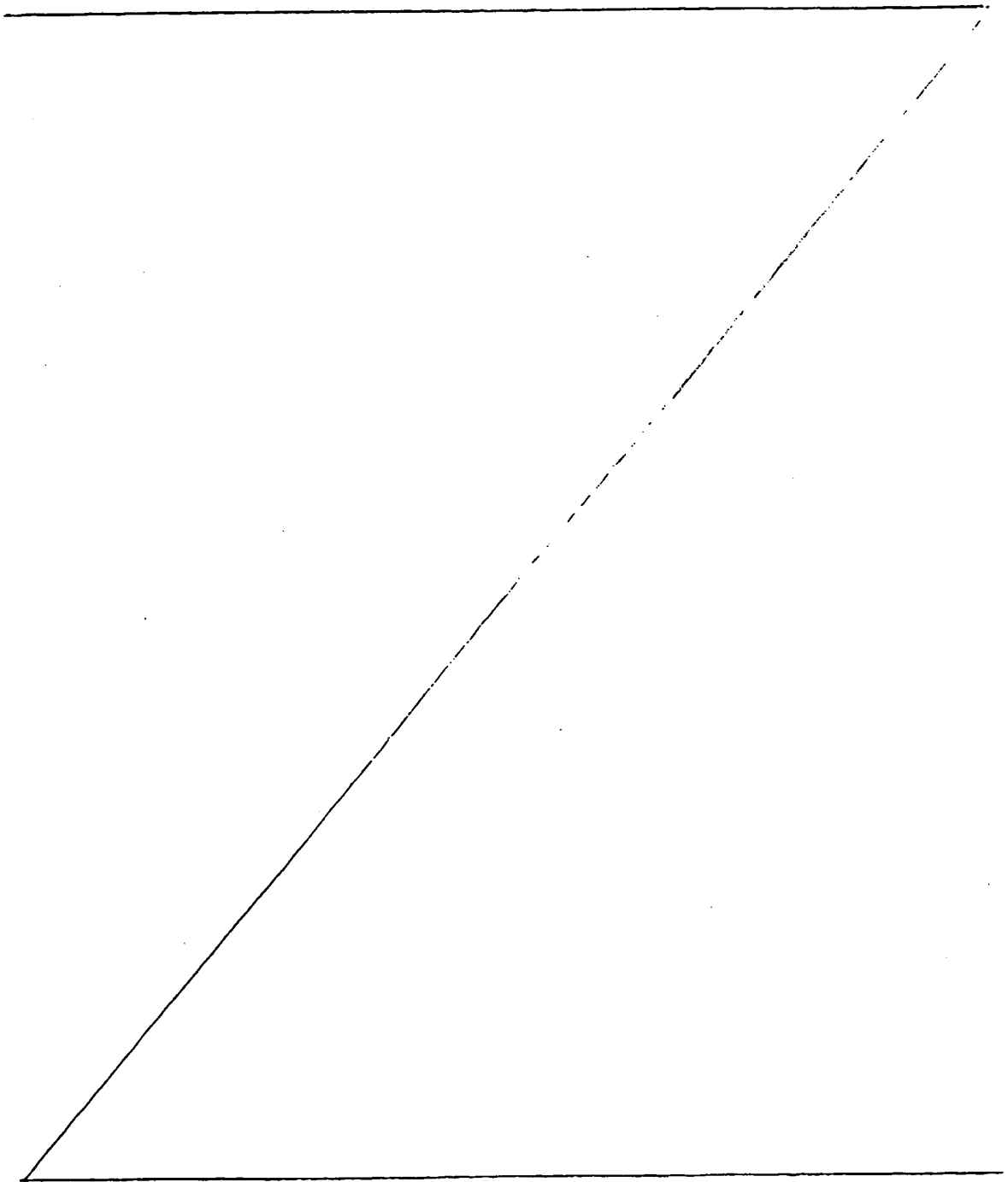
Le procédé selon l'invention permet de générer, à partir d'images de définition vidéo standard, ou d'images qui présentent intrinsèquement une plus haute  
 5 définition, qu'il s'agisse d'images filmées ou d'images de synthèse réalisées selon le procédé décrit dans la Demande PCT WO 97/01250 du Demandeur, des images autostéréoscopiques présentant une définition améliorée quant à la luminance et une définition plus basse quant à la chrominance.

Chaque pixel de l'image autostéréoscopique à afficher contient de  
 10 l'information provenant de  $p$  points de l'espace différents. Une telle image autostéréoscopique à afficher peut être également générée directement à partir de l'image fournie par une caméra munie d'un capteur mono-CCD présentant des filtres colorés qui se succèdent horizontalement (RVBRVBRVB, ...) et un réseau lenticulaire divergent dont le pas apparent du réseau (c'est-à-dire le pas du réseau lenticulaire  
 15 projeté par l'optique de reprise d'image sur le capteur mono-CCD) est égal à celui de  $N$  filtres colorés, ou un réseau lenticulaire convergent avec une permutation par symétrie de groupes de  $N$  filtres colorés pour conserver l'orthostéréoscopie. Par exemple, pour  $N = 4$ , on a, au pas de 12, la permutation suivante RBVRVRBVBVRB etc. On obtient de la sorte le décalage spatial souhaité pour chacun des points de  
 20 couleur des pixels de l'image autostéréoscopique à afficher. Des caméras à réseau lenticulaire avec reprise d'image ont notamment été décrites dans les Demandes PCT WO 94/26071 et WO 94/25891 du Demandeur.

Une telle image peut être utilisée dans un système de transmission, ou bien être enregistrée sur un support d'enregistrement tel que disque dur, disque  
 25 DVD, bande magnétique ou autre. Cette image peut être affichée sur un écran devant lequel est disposé un réseau lenticulaire. Elle peut également être imprimée sur un support papier et il sera possible de voir les images en relief à l'aide d'un réseau lenticulaire approprié, qui est solidaire ou non du support papier.

Dans la description ci-dessus, les termes "ligne" et "colonne"  
 30 désignent respectivement les rangées horizontales et les rangées verticales de pixels vues par un observateur debout ou assis, indépendamment de la direction de balayage,

horizontale ou verticale, de l'écran de visualisation. Par exemple, pour un écran dont les lignes de balayage sont disposées verticalement, on considérera ces "lignes de balayage" comme des colonnes.



## REVENDICATIONS

1. Procédé d'affichage autostéréoscopique d'une image à N points de vue sur un écran comportant des pixels d'affichage disposés selon des lignes et des colonnes, chaque pixel d'affichage présentant  $p > 1$  points de couleur, correspondant à une première, deuxième, ..., une  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur, procédé dans lequel les pixels d'une image autostéréoscopique à afficher sont affichés en répartissant spatialement les p points de couleur de chaque pixel entre les points de couleur de composante de couleur homologue de p pixels d'affichage différents, caractérisé en ce qu'il met en œuvre, à partir d'une image autostéréoscopique dite de définition supérieure présentant au moins autant de pixels à p points de couleur que l'image à N points de vue présente de points de couleur, la génération d'une dite image autostéréoscopique à afficher dont chaque pixel est un point de couleur de la composante de couleur homologue de p pixels différents de l'image autostéréoscopique de définition supérieure.
2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure présente, dans la direction des lignes, autant de pixels à p points de couleur que chaque ligne d'image présente de points de couleur.
3. Procédé selon une des revendications 1 ou 2, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est générée à partir d'une image autostéréoscopique de départ qui présente une définition plus faible, à l'aide d'un procédé d'augmentation de définition tel qu'un procédé d'interpolation, de vectorisation ou de recherche de contour.
4. Procédé selon la revendication 3, caractérisé en ce que ladite définition plus faible est la définition de l'écran.
5. Procédé selon une des revendications 3 ou 4, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est générée en ne générant pour chaque pixel que le point de couleur utilisé lors de la génération de ladite image autostéréoscopique à afficher.

6. Procédé selon une des revendications 3 à 5, caractérisé en ce que le procédé d'augmentation de définition est tel qu'il augmente la définition dans le sens des lignes.

5 7. Procédé selon une des revendications 3 à 6, caractérisé en ce que le procédé d'augmentation de définition est tel qu'il augmente la définition dans le sens des colonnes.

8. Procédé selon la revendication 6, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue en générant à partir de l'image autostéréoscopique de départ, à l'aide dudit procédé d'augmentation de définition, une  
10 image autostéréoscopique intermédiaire présentant soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de lignes et soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de colonnes de pixels que l'écran, et en ce que ladite image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue en sélectionnant dans l'image autostéréoscopique intermédiaire les pixels dont la position correspond à ladite répartition spatiale.

15 9. Procédé selon la revendication 3, caractérisé en ce que ladite définition plus faible est la définition de l'écran, et en ce qu'il met en œuvre, à l'aide dudit procédé d'augmentation de définition, la génération d'une image autostéréoscopique intermédiaire ayant une définition augmentée, puis de ladite image autostéréoscopique de définition supérieure.

20 10. Procédé selon la revendication 9, caractérisé en ce que  $p=3$  et en ce que ladite définition augmentée correspond au doublement du nombre des pixels dans la direction des lignes et/ou des colonnes.

11. Procédé selon une des revendications 9 ou 10, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique intermédiaire et/ou l'image autostéréoscopique de  
25 définition supérieure sont générées en ne calculant pour chaque pixel que le ou les point(s) de couleur utile(s).

12. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'image autostéréoscopique de définition supérieure est obtenue à partir d'une image autostéréoscopique de départ présentant soit  $p$ , soit  $(p-1)$  plus de lignes, et soit  $p$ , soit  
30  $(p-1)$  plus de colonnes de pixels que l'écran, et en ce que l'image autostéréoscopique

de définition supérieure est obtenue en sélectionnant dans l'image autostéréoscopique de départ, les pixels dont la position correspond à ladite répartition spatiale.

13. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que ladite image autostéréoscopique à afficher comporte, lorsqu'elle est ordonnée de manière à imbriquer les pixels des N points de vue qui la composent selon la topologie de son affichage, des groupes de N pixels dont chacun correspond à un point de vue différent, le premier pixel d'un groupe donné de N pixels, qui correspond à un premier point de vue, étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du premier point de vue, d'un deuxième point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du deuxième desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, le deuxième pixel dudit groupe donné de N pixels, qui correspond à un deuxième point de vue, étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du deuxième point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits p pixels différents du groupe de p pixel du deuxième point de vue, et ainsi de suite par permutation circulaire jusqu'au Nième pixel dudit groupe donné qui correspond au Nième point de vue et au groupe de p pixels qui lui correspond.

14. Procédé selon la revendication 13, caractérisé en ce que lesdits groupes de N pixels sont disposés dans le sens des lignes.

15. Procédé selon l'une des revendications 13 ou 14, caractérisé en ce que lesdits p pixels différents sont contigus.

16. Procédé selon la revendication 15, caractérisé en ce que lesdits p pixels différents sont alignés dans la direction des lignes.

17. Procédé selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que les p points de couleur de chaque pixel d'affichage sont disposés côte à côte dans la direction des lignes ou des colonnes.

18. Image autostéréoscopique à N points de vue présentant des pixels disposés selon des lignes et des colonnes, chaque pixel étant constitué de p points de couleur d'une composante de couleur différente, caractérisé en ce que chacun des p points de couleur de chaque pixel est constitué par un point de couleur d'une composante de couleur homologue, décalée spatialement de la même façon que  
 5 chacun de p pixels différents d'un groupe de p pixels d'un point de vue d'une image autostéréoscopique de définition supérieure présentant au moins autant de pixels à p points de couleur que l'image autostéréoscopique à N points de vue présente de points de couleur.

10 19. Image autostéréoscopique selon la revendication 18, caractérisée en ce que chaque ligne de l'image autostéréoscopique de définition supérieure présente autant de pixels à p points de couleur que chaque ligne de l'image autostéréoscopique à N points de vue présente de points de couleur.

15 20. Image autostéréoscopique selon la revendication 19, caractérisée en ce que lesdits p pixels différents sont alignés selon la direction des lignes.

21. Image autostéréoscopique selon la revendication 19, caractérisée en ce que lesdits pixels différents sont alignés selon une diagonale de ladite image autostéréoscopique de définition supérieure.

20 22. Image autostéréoscopique selon l'une des revendications 18 à 21, caractérisée en ce qu'elle comporte, lorsqu'elle est ordonnée de manière à imbriquer les pixels des N points de vue qui la composent selon la topologie de son affichage, des groupes de N pixels, dont chacun correspond à un point de vue différent, le premier pixel d'un groupe donné de N pixels, qui correspond à un premier point de vue étant constitué d'un premier point de couleur qui est le point de couleur de la  
 25 première composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du premier point de vue, d'un deuxième point de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du deuxième desdits pixels différents dudit groupe de p pixels du premier point de vue, ..., d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la  $p^{\text{ème}}$  composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits pixels différents  
 30 dudit groupe de p pixels du point de vue, le deuxième pixel dudit groupe donné de N pixels, qui correspond à un deuxième point de vue, étant constitué d'un premier point

de couleur qui est le point de couleur de la deuxième composante de couleur du premier desdits p pixels différents d'un groupe de p pixels du deuxième point de vue, ... d'un  $p^{\text{ème}}$  point de couleur qui est le point de couleur de la première composante de couleur du  $p^{\text{ème}}$  desdits p pixels différents dudit groupe de p pixels du deuxième point de vue, et ainsi de suite par permutation circulaire jusqu'au  $N^{\text{ième}}$  pixel, qui correspond  
5 au  $N^{\text{ième}}$  point de vue et au groupe de p pixels qui lui correspond.

23. Image autostéréoscopique selon une des revendications 18 à 22, caractérisée en ce que les première, deuxième et troisième composantes de couleur sont respectivement le rouge, le vert et le bleu.

10 24. Image affichée ou imprimée sur un support, caractérisée en ce qu'elle est affichée ou imprimée à partir d'une image autostéréoscopique selon une des revendications 18 à 23, sous forme de points ou de pixels d'affichage qui sont obtenus, en répartissant les p points de couleur de chaque pixel de ladite image autostéréoscopique entre les points de couleur de composante de couleur homologue  
15 de p pixels d'affichage différents.

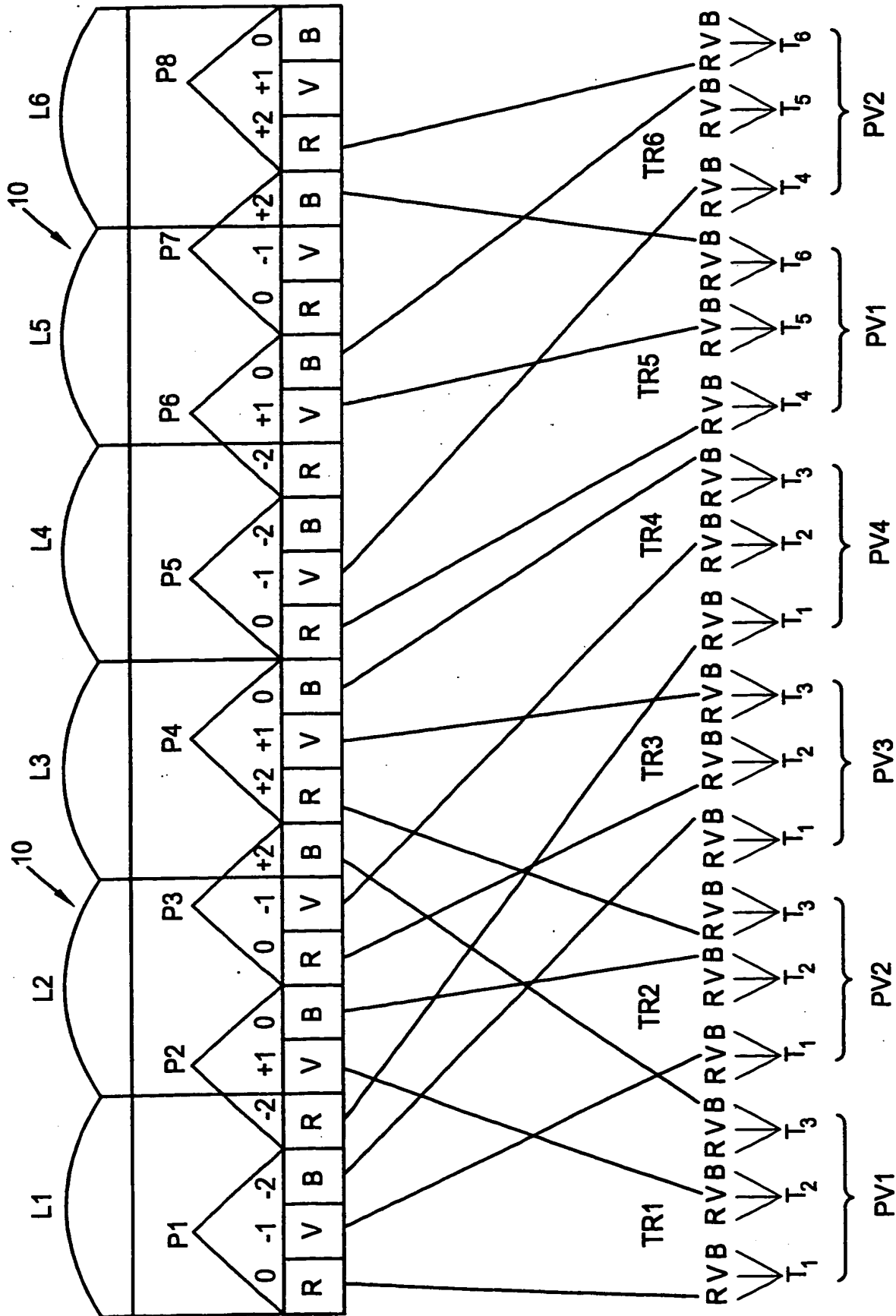


FIG. 1





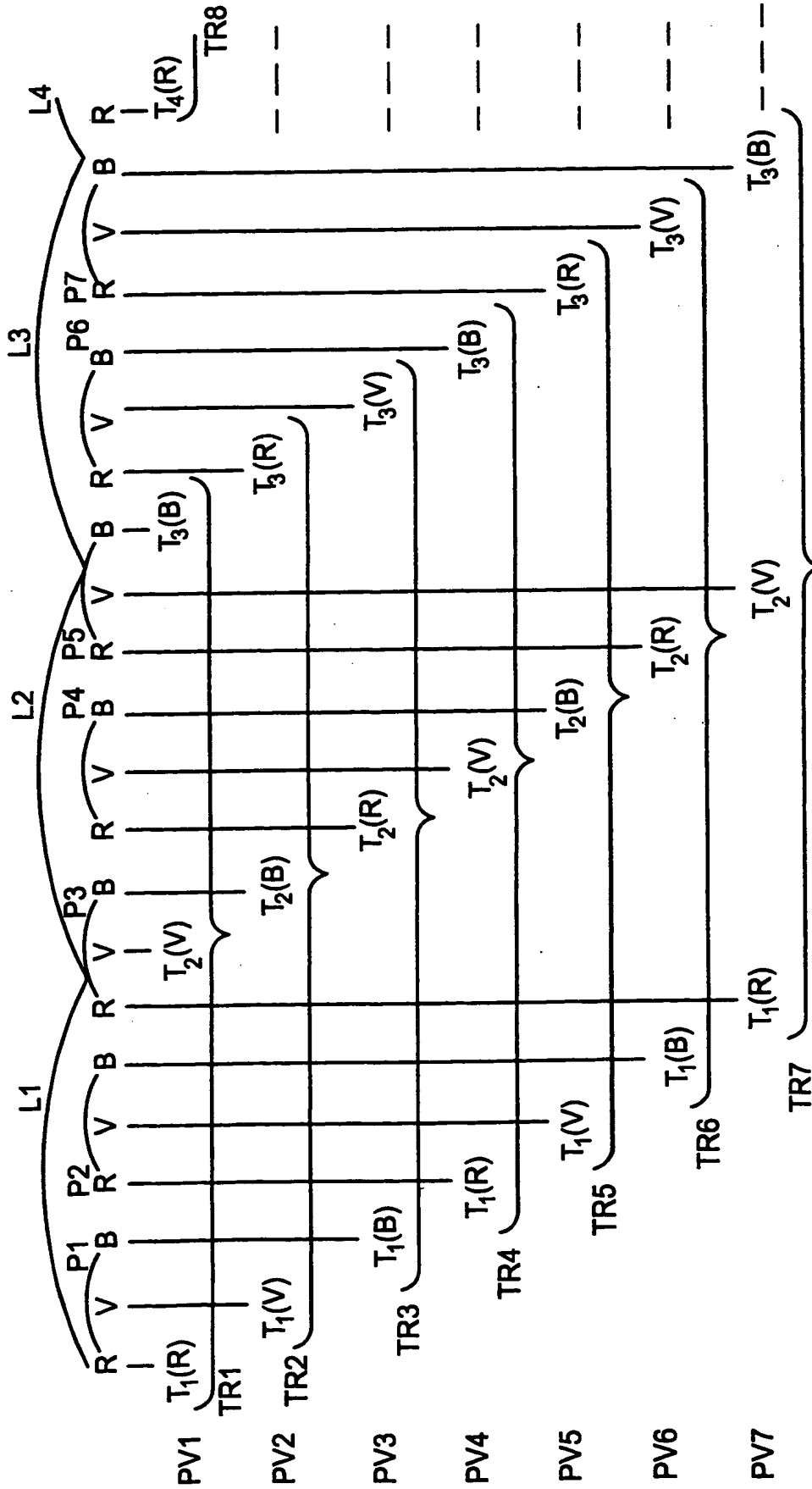


FIG. 3

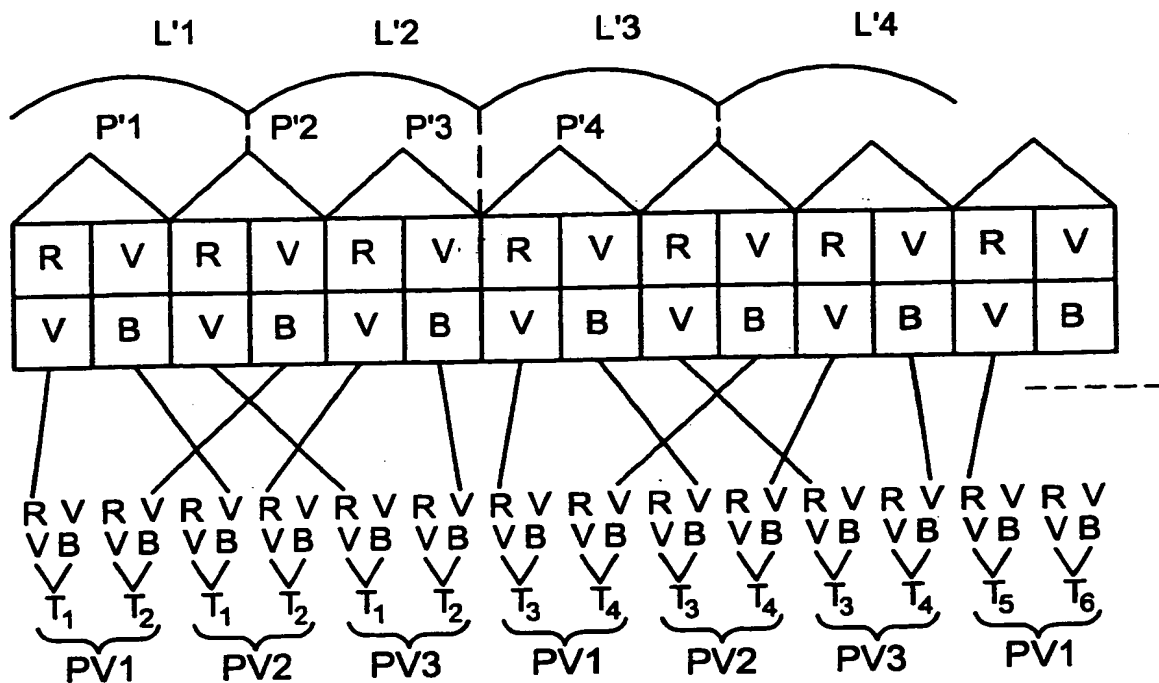


FIG. 4

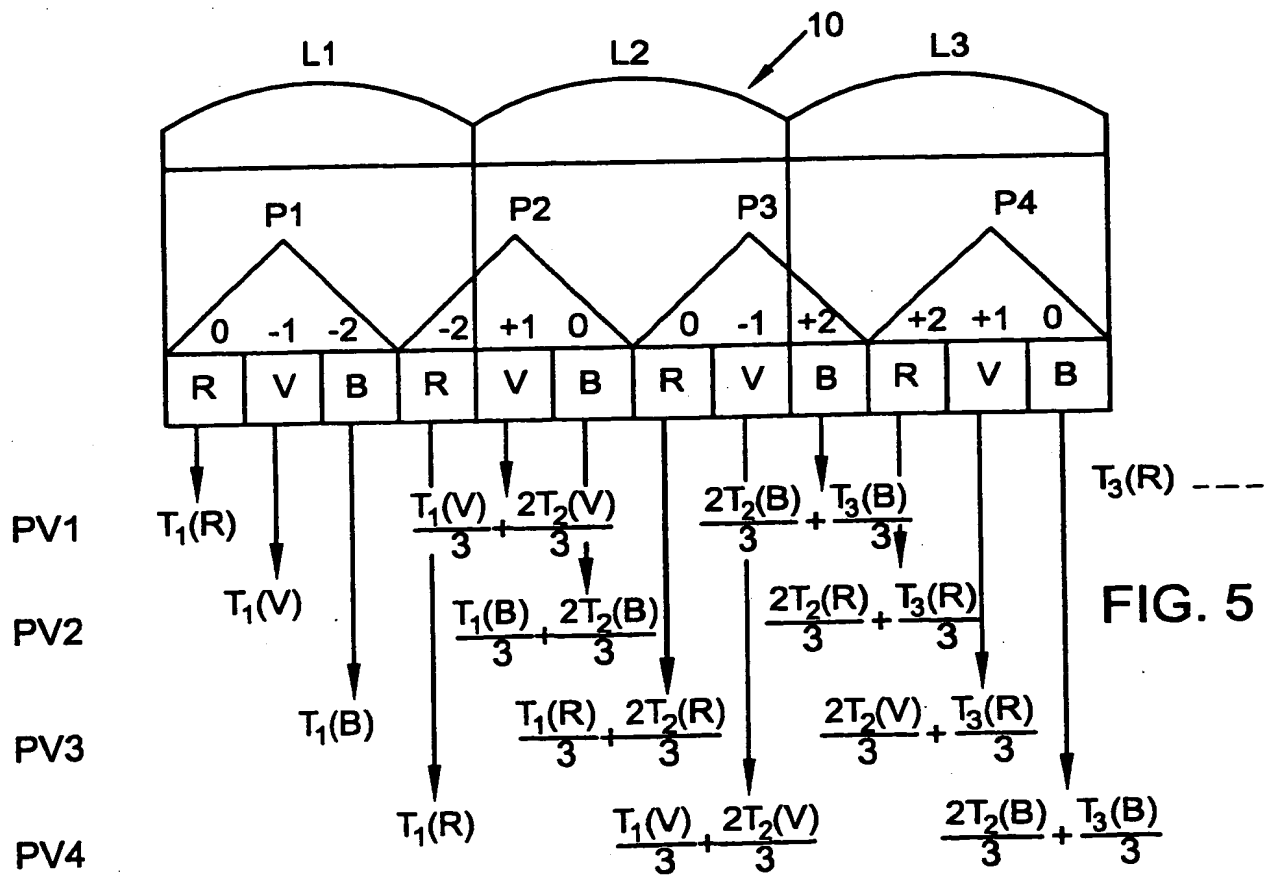


FIG. 5

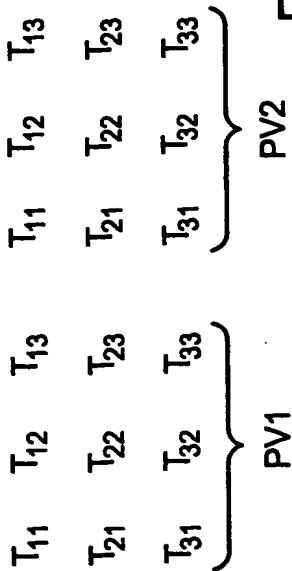


FIG. 6a

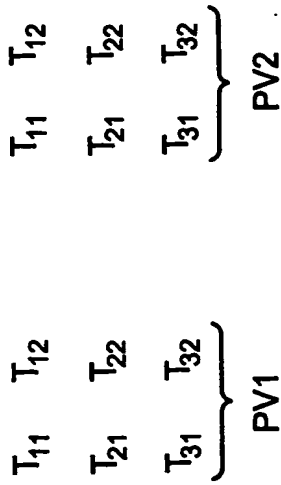


FIG. 7a

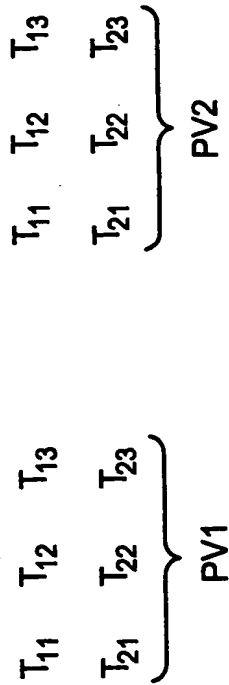


FIG. 8a

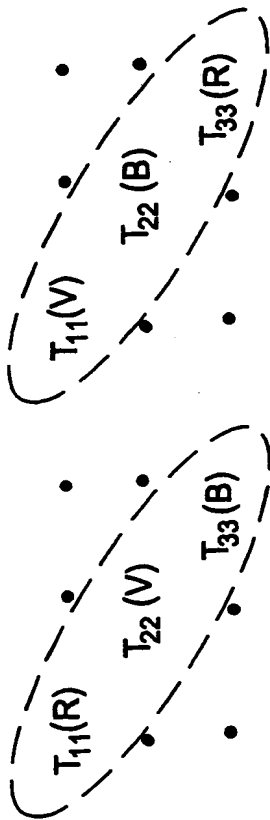


FIG. 6b

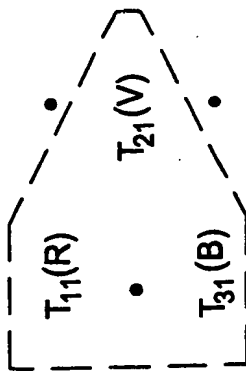


FIG. 7b

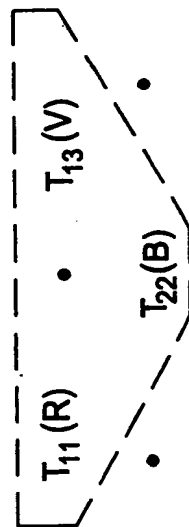


FIG. 8b